

(19)



Europäisches Patentamt

European Patent Office

Office européen des brevets



(11)

EP 1 405 713 A1

(12)

## EUROPÄISCHE PATENTANMELDUNG

(43) Veröffentlichungstag:  
07.04.2004 Patentblatt 2004/15

(51) Int Cl.7: B29C 65/16, B23K 26/06

(21) Anmeldenummer: 02022073.7

(22) Anmeldetag: 02.10.2002

(84) Benannte Vertragsstaaten:  
AT BE BG CH CY CZ DE DK EE ES FI FR GB GR  
IE IT LI LU MC NL PT SE SK TR  
Benannte Erstreckungsstaaten:  
AL LT LV MK RO SI

• Niederberger, Adolf  
6056 Kägswil (CH)

(74) Vertreter: Klocke, Peter, Dipl.-Ing.  
ABACUS Patentanwälte  
Klocke Späth Barth  
European Patent and Trademark Attorneys  
Kappelstrasse 8  
72160 Horb (DE)

(71) Anmelder: Leister Process Technologies  
6060 Sarnen (CH)

(72) Erfinder:  
• Chen, Jie-Wei  
6055 Alpnach Dorf (CH)

Bemerkungen:

Geänderte Patentansprüche gemäß Regel 86 (2)  
EPÜ.

(54) Verfahren und Vorrichtung zum Verbinden von Werkstücken aus Kunststoff in dreidimensionaler Form mittels Laserstrahl

(57) Verfahren zum Verbinden von Werkstücken (6,7) aus Kunststoff, wobei das obere, einer Laserquelle zugewandte Werkstück (6) aus einem für den Laserstrahl transparenten Material und das untere Werkstück (7) aus einem für den Laserstrahl absorbierendem Material besteht, so dass die aneinander grenzenden Kontaktflächen der beiden Werkstücke (6,7) aufschmelzen und bei der anschließenden Abkühlung unter Druck sich miteinander verbinden, wobei das Lenken des Laserstrahls (14) auf die zu verbindende Stelle (12) und das mechanische Zusammendrücken der Werkstücke gleichzeitig durch einen Bearbeitungskopf (15) durchgeführt wird. Die entsprechende Vorrichtung umfasst, einen Bearbeitungskopf (15) mit Fokussiereinrichtungen (2) für den Laserstrahl (14) auf die Kontaktfläche und Druckeinrichtungen zum Zusammenpressen der Werkstücke (6,7). Als Druckeinrichtung ist eine drehbar gelagerte Glaskugel (3) oder Rolle (18) besonders geeignet. Die Erfindung ermöglicht die Sicherheit der Schweißqualität bei Flexibilität des Schweißvorgangs ohne teure und aufwendige Spannwerkzeuge.

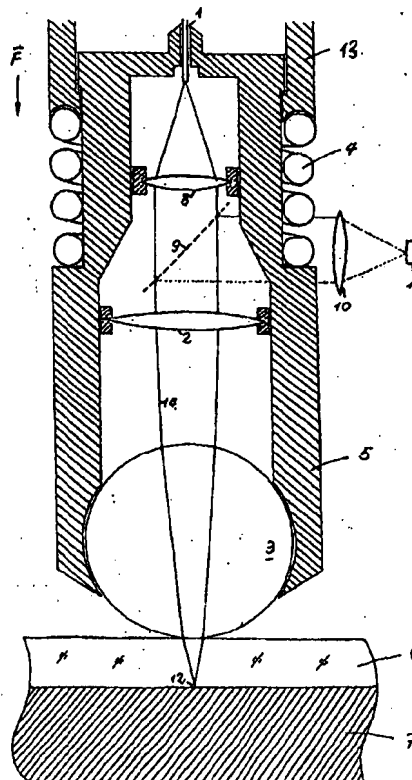


Fig. 2.

EP 1 405 713 A1

## Beschreibung

[0001] Die vorliegende Erfindung betrifft ein Verfahren und eine Vorrichtung zum Verbinden von Werkstücken aus Kunststoff, wobei das obere, einer Laserquelle zugewandte Werkstück aus einem für den Laserstrahl transparenten Material und das untere Werkstück aus einem für den Laserstrahl absorbierende Material besteht, so dass die aneinandergrenzenden Kontaktflächen der beiden Werkstücke aufschmelzen und bei der anschließenden Abkühlung unter Druck sich miteinander verbinden.

[0002] Diese Methode des Kunststoffschweißens mit Laserstrahl ist allgemein bekannt und wird auch als Durchstrahlschweißen bezeichnet. Für diese Kunststoffschweißmethode ist es wichtig, dass während des Schweißvorgangs die Werkstücke miteinander verspannt werden, da eine wichtige Voraussetzung für eine gute Schweißverbindung der Kunststoffe mittels Laserstrahlung nicht nur die Energiedosierung, sondern auch der saubere mechanische Kontakt zwischen den beiden miteinander zu verbindenden Fügeflächen ist. Hierzu sind verschiedene Verfahren und Vorrichtungen bekannt, die insbesondere bei flächigen Teilen eine ausreichende Anpresskraft ermöglichen.

[0003] Für zweidimensionale Schweißkonturen ist eine gute Spannbedingung relativ leicht herzustellen. Sobald jedoch eine Schweißkontur in dreidimensionaler Form an dreidimensionalen Teilen erstellt werden soll, ist der mechanische Kontakt der miteinander zu verbindenden Teile, insbesondere wenn die Form der Teile sich immer wieder ändert, technisch sehr schwierig zu realisieren. Problematisch ist dabei sowohl die gleichmäßige Verteilung der Spannkraft auf die gesamte Kontur als auch die Dosierung des Spanndruckes.

[0004] Der vorliegenden Erfindung liegt daher die Aufgabe zugrunde, eine Möglichkeit vorzuschlagen, die das Konturschweißen von Werkstücken aus Kunststoff in dreidimensionaler Form ohne spezielle Spannvorrichtung erlaubt.

[0005] Diese Aufgabe wird erfindungsgemäß durch ein Verfahren und eine Vorrichtung mit den Merkmalen des unabhängigen Verfahrensanspruchs und des Vorrichtungsanspruchs gelöst. Weitere vorteilhafte Ausgestaltungen sind den jeweiligen rückbezogenen Unteransprüchen angegeben.

[0006] Gemäß dem erfindungsgemäßen Verfahren erfolgt das Lenken des Laserstrahls auf die zu verbindende Stelle und das mechanische Zusammendrücken der Werkstücke gleichzeitig durch einen Bearbeitungskopf. Dabei kann das Zusammendrücken der Werkstücke entweder punktuell genau an der Stelle erfolgen, an der der Laserstrahl auftritt, oder auch flächig in einem Bereich um die Auftreffstelle des Lasers. Es ist auch möglich, die Werkstücke entlang einer Linie quer zur Relativbewegung des Laserstrahls und der Werkstücke auf der sich auch der Laserstrahl befindet, zusammenzupressen.

[0007] Damit bietet die Erfindung grundsätzlich die Möglichkeit, die benötigte Spannkraft gleichzeitig mit dem Laserstrahl entlang einer programmierten Schweißkontur kontinuierlich, aber stets punktuell, entlang einer Linie oder in einem bestimmten Bereich an die Stelle zu bringen, an der der Schweißprozess stattfindet und die Spannkraft wirklich benötigt wird. Diese spezielle Schweiß- und Anpressfunktion wird durch einen Bearbeitungskopf übertragen, der die mechanische Andrückung und auch die Energieübertragung erlaubt.

[0008] Da die relative Bewegung zwischen dem Bearbeitungskopf und den zu verschweißenden Werkstücken gemäß der Erfindung ständig unter mechanischer Berührung abläuft, werden vorzugsweise die Werkstücke an der Auftreffstelle des Lasers zusammengepresst, wobei vorteilhafterweise der Laserstrahl über eine zweckmäßigerweise drehbare für IR-Strahlung transparente Kugel oder Rolle, beispielsweise aus Glas oder Kunststoff, auf die Kontaktfläche fokussiert wird. Die Kugel ist in alle Richtungen drehbar, um eine unnötige mechanische Reibung zu verhindern. Diese drehbare Kugel, die ständig gegen das obere Werkstück gedrückt wird, verhält sich dabei auch wie eine Linse, mit der die Laserstrahlung präzise auf die Kontaktstelle fokussiert werden kann. Für das Schweißen einer Linie, insbesondere geraden Linie, oder einem breiten Linie (Streifen) auf einer wellenförmigen Oberfläche kann eine Rolle über die Oberfläche bewegt werden. Der Laserstrahl kann dabei selbst als Linie in Vorschubrichtung oder quer zur Vorschubrichtung auftreten. Vorzugsweise wird die Fokusebene des Laserstrahls mittels eines in den Bearbeitungskopf integrierten Linsensystems eingestellt.

[0009] Die Bewegung dieses Bearbeitungskopfes betreffend die Bewegungsgeschwindigkeit, den Bewegungsweg und die Haltung des Kopfes kann von einem Robotersystem präzise gesteuert werden. Die gewünschte Spannkraft kann durch programmierbare Roboterposition definiert werden. Minimale formgebundene Abweichungen werden über einen im Bearbeitungskopf integrierten Federkörper ausgeglichen. Die reale Andrückkraft wird durch die Messung des Drehmoments innerhalb des Robotersystems geregelt.

[0010] Gemäß einer bevorzugten Ausbildung des Verfahrens wird das Schweißverfahren über zwei Schritte realisiert, derart, dass in einem ersten Schritt die Werkstücke an einer oder mehreren definierten Stelle durch punktuelle Schweißung mit dem Bearbeitungskopf fixiert werden und anschließend in einem zweiten Schritt die Kontur für die vollständige Verbindung abgefahren wird. Dadurch werden keine zusätzlichen mechanischen Fixierungen benötigt, die schwierig und aufwendig zu realisieren sind. Ein weiterer Vorteil des ersten Schrittes liegt darin, dass insbesondere bei dünnen Materialien, durch eine Materialdeformation der Werkstücke während des 3D-Konturschweißens eventuell eine Mitbewegung der zu verschweißenden Werkstücke stattfindet, die hinsichtlich der Genauigkeit des

Schweißvorganges unerwünscht ist. Verfahrensmäßig kann vor der Punktschweißung das obere Werkstück durch ein zweites Robotersystem positioniert werden. Bei dem Verfahren ist die Haltung des Bearbeitungskopfes für die Schweißqualität äußerst wichtig. Im Hinblick auf die Funktionen des mechanischen Andrückens und der zielgerechten Energieübertragung muss der Bearbeitungskopf stets senkrecht zu der Kontaktebene gehalten werden. Diese räumliche Haltung kann durch ein mehrachsiges Robotersystem präzise programmiert werden.

**[0011]** Die erfindungsgemäße Vorrichtung umfasst den Bearbeitungskopf mit Fokussiereinrichtungen für den Laserstrahl auf die Kontaktfläche und Druckeinrichtungen zum Zusammenpressen der Werkstücke. Vorzugsweise weist der Bearbeitungskopf einen Hohlraum auf, in den das Ende einer Lichtleitfaser zum Einkoppeln des Laserstrahls hineinragt. In dem Hohlraum befinden sich optische Einrichtungen zum Formen und zum Lenken des Laserstrahls. An seinem unteren Ende ist die transparente Kugel oder Rolle drehbar gelagert. In den Bearbeitungskopf kann vorteilhafterweise ein Temperaturmessgerät, beispielsweise ein Pyrometer eingekoppelt werden.

**[0012]** Die Erfindung ermöglicht somit die Sicherheit der Schweißqualität bei dreidimensionalen Anordnungen und erlaubt gleichzeitig eine hohe Flexibilität bei unterschiedlichen Schweißvorgängen ohne teure und aufwendige Spannwerkzeuge.

**[0013]** Nachfolgend wird die Erfindung anhand von Ausführungsbeispielen näher erläutert. Es stellen dar:

- Figur 1 die Schnittdarstellung durch den Bearbeitungskopf und die zu bearbeitenden Werkstücke;
- Figur 2 eine andere Ausgestaltung entsprechend Figur 1 mit einer zusätzlichen Möglichkeit der Temperaturmessung;
- Figur 3 die prinzipielle Darstellung des 3D-Schweißverfahrens mit Roboter und die Haltung des Bearbeitungskopfes während des Schweißverfahrens und
- Figur 4 die prinzipielle Anordnung einer Rolle auf zu verschweißenden Werkstücken am Beispiel von Folien mit einem linienförmigen Laserstrahl in Vorschubrichtung (Figur 4A) und mit einem linienförmigen Laserstrahl quer zur Vorschubrichtung (Figur 4B) sowie eine Wellenkontur (Figur 4C).

**[0014]** Figur 1 zeigt den Bearbeitungskopf 15 mit einer mechanischen Fassung 5, die einen Hohlraum 16 einschließt. Der Hohlraum 16 erstreckt sich in dem Ausführungsbeispiel in Längsrichtung der mechanischen Fassung 5. Am oberen Ende der mechanischen Fas-

sung 5 gelangt über eine Lichtleitfaser 1 ein Laserstrahl 14 in diesen Hohlraum. In dem Hohlraum befindet sich eine konvergente Linse 2 und am unteren Ende eine Glaskugel 3. Die Glaskugel 3 ist in der mechanischen Fassung in alle Richtungen drehbar gelagert und drückt in dem Ausführungsbeispiel auf die Oberseite des für den Laserstrahl 14 transparenten Werkstückes 6. Durch die konvergente Linse 2 und die Glaskugel 3 wird der Laserstrahl 14 an der Auftreffstelle 12 zwischen dem transparenten Werkstück 6 und dem absorbierenden Werkstück 7 fokussiert. Die mechanische Fassung 5 ist am oberen Ende in eine zylindrische Führung gelagert, wobei bei einer Bewegung der zylindrischen Führung 13 in Richtung der Werkstücke 6, 7 die Kraft über eine Federung 4 aufgebracht wird. Damit wird die mechanische Toleranz kompensiert. Grundsätzlich ist es auch möglich bei der Fassung für die Glaskugel 3 einen Reinigungsmechanismus zu integrieren, um die optische Funktion der Glaskugel 3 auch über längere Zeit gewährleisten zu können.

**[0015]** Ein derartiger Bearbeitungskopf kann sehr kompakt gebaut werden, da nur eine konvergente Linse 2 benötigt wird. Das Verstellen der Fokusebene kann lediglich durch die Variation der Position der konvergenten Linse 2 erreicht werden. Falls die bestrahlte Fläche auf die Glaskugel 3 wesentlich kleiner als der Durchmesser der Glaskugel 3 ist, wird die Fokusebene hauptsächlich durch die Brennweite der konvergenten Linse 2 bestimmt.

**[0016]** Figur 2 zeigt einen Bearbeitungskopf 15 mit einer zusätzlichen Temperaturüberwachung. In diesem Fall befindet sich in dem Hohlraum 16 eine weitere konvergente Linse 8. Diese wird benötigt, um einen kollimierten Strahlgang zu erzeugen, damit weitere optische Elemente eingekoppelt werden können. Die kollimierte Strahlung nach der konvergenten Linse 8 wird durch die konvergente Linse 2 auf die Auftreffstelle 12 unter der Glaskugel 3 fokussiert. Die Wärmestrahlung aus der Schweißstelle wird durch einen Strahlteiler, der sich in dem kollimierten Strahlgang befindet, über den Strahlteiler 9 umgelenkt und über die außerhalb der mechanischen Fassung angeordneten konvergenten Linse 10 auf ein Pyrometer 11 fokussiert.

**[0017]** Figur 3 zeigt die prinzipielle Darstellung des 3D-Schweißvorgangs mit zwei verschiedenen Positionen des Bearbeitungskopfes 15, der entlang einer Schweißnaht 17 auf zwei unterschiedlich ausgebildeten nicht ebenen Werkstücken 6, 7 entlanggeführt wird und dabei das transparente Werkstück 6 auf das absorbierende Werkstück 7 an der Berührungsstelle durch die Glaskugel 3 zusammenpresst. Die Bewegungsrichtung des Bearbeitungskopfes 15 ist durch den Pfeil dargestellt und mit F ist die Richtung der einwirkenden Kraft gezeigt, wobei aus den beiden unterschiedlichen Positionen des Bearbeitungskopfes 15 aus der Figur ersichtlich wird, dass der Bearbeitungskopf 15 immer senkrecht auf die Oberfläche gedrückt werden muss. So ist die Stellung des Bearbeitungskopfes 15 eine andere als

die des Bearbeitungskopfes 15' die Führung des Bearbeitungskopfes 15 erfolgt, wie vorstehend bereits erwähnt, mittels eines entsprechenden Robotersystems.

[0018] Figur 4A zeigt ein für IR-Strahlung durchlässige Rolle 18, die in Pfeilrichtung über das zu verschweißende Material 19 bewegbar ist. Der Laserstrahl 20 ist in diesem Ausführungsbeispiel linienförmig und im Auftreffbereich hinsichtlich der Länge an die Krümmung der Rolle 18 angepasst. Damit kann eine schmale Schweißnahtlinie 21 entlang einer wellenförmigen Kontur, wie in Figur 3 gezeigt, erzeugt werden. Auch hier ist es vorteilhaft, dass der Laserstrahl senkrecht auf der Oberfläche steht. In der Figur 4B ist der Laserstrahl 20 um 90° gedreht, so dass eine wesentlich breitere Schweißnaht 22 erzeugt wird. In beiden Fällen wird das obere Material entlang einer quer zur Vorschubrichtung angeordneten Linie, der Berührungslinie der Rolle 18 mit dem Material 19, zusammengepresst. Die Rolle 18 kann aus Vollmaterial oder auch rohrförmig sein. Der Laserstrahl 20 wird in bekannter Art und Weise durch eine geeignete Linse 22 in einen vorhangartigen Laserstrahl mit einer Auftrefflinie geformt. Die Anordnung gemäß dieser Figur ist in einem, wie in der Figur 1 oder 2 dargestellten Bearbeitungskopf angeordnet und die Rolle 18 ist entsprechend drehbar gelagert.

#### Patentansprüche

1. Verfahren zum Verbinden von Werkstücken aus Kunststoff, wobei das obere, einer Laserquelle zugewandte Werkstück aus einem für den Laserstrahl transparenten Material und das untere Werkstück aus einem für den Laserstrahl absorbierendem Material besteht, so dass die aneinander grenzenden Kontaktflächen der beiden Werkstücke aufschmelzen und bei der anschließenden Abkühlung unter Druck sich miteinander verbinden, **dadurch gekennzeichnet, dass** das Lenken des Laserstrahls auf die zu verbindende Stelle und das mechanische Zusammendrücken der Werkstücke gleichzeitig durch einen Bearbeitungskopf (15) durchgeführt wird.
2. Verfahren nach Anspruch 1, **dadurch gekennzeichnet, dass** die Werkstücke an der Auftreffstelle (12) des Laserstrahls (14) punktuell oder entlang einer Linie zusammengepresst werden.
3. Verfahren nach Anspruch 1 oder 2, **dadurch gekennzeichnet, dass** der Bearbeitungskopf das obere Werkstück berührend, entlang der Schweißkontur bewegt wird.
4. Verfahren nach Anspruch 2 oder 3, **dadurch gekennzeichnet, dass** die Fokusebene des Bearbeitungskopfes durch eine IR-durchlässiges Anpressselement (3, 18), vorzugsweise drehbares Anpress-

selement, und ein integriertes Linsenssystem (6, 8) bestimmt und durch das integrierte Linsenssystem (6, 8) eingestellt wird.

5. Verfahren nach einem der vorangegangenen Ansprüche 2 bis 4, **dadurch gekennzeichnet, dass** in einem ersten Schritt die Werkstücke an einer oder mehreren definierten Stellen mit dem Bearbeitungskopf (15) lokal fixiert werden und anschließend in einem zweiten Schritt die Kontur für die vollständige Verbindung abgefahren wird.
6. Vorrichtung zum Verbinden von Werkstücken aus Kunststoff, wobei das obere, einer Laserquelle zugewandte Werkstück aus einem für den Laserstrahl transparenten Material und das untere Werkstück aus einem für den Laserstrahl absorbierendem Material besteht, so dass die aneinander grenzenden Kontaktflächen der beiden Werkstücke aufschmelzen und bei der anschließenden Abkühlung unter Druck sich miteinander verbinden, mit zumindest einer Auflagefläche für die Werkstücke **gekennzeichnet durch**, einen Bearbeitungskopf (15) mit Fokussiereinrichtungen (2, 8) für den Laserstrahl (14) auf die Kontaktfläche und Druckeinrichtungen (4) zum Zusammenpressen der Werkstücke (6, 7, 19).
7. Vorrichtung nach Anspruch 6, **dadurch gekennzeichnet, dass** der Bearbeitungskopf (15) eine für den Laserstrahl (14) transparente Kugel (3) oder Rolle (18) an dem den Werkstücken (6, 7, 19) zugewandten Ende aufweist.
8. Vorrichtung nach Anspruch 7, **dadurch gekennzeichnet, dass** die Kugel (3) oder Rolle (18) drehbar gelagert sind.
9. Vorrichtung nach Anspruch 8, **dadurch gekennzeichnet, dass** der Bearbeitungskopf (15) einen Hohlraum (16) aufweist, in den das Ende einer Lichtleitfaser (1) zum Einkoppeln des Laserstrahls hineinragt, in dem Hohlraum optische Einrichtungen (2, 8) zum Formen und Lenken des Laserstrahls angeordnet sind und an dessen unterem Ende die Kugel (3) oder Rolle (18) drehbar gelagert sind.
10. Vorrichtung nach Anspruch 9, **dadurch gekennzeichnet, dass** in den Hohlraum (16) ein Temperaturmessgerät (11) einkoppelbar ist.
11. Vorrichtung nach einem der Ansprüche 6 bis 9, **dadurch gekennzeichnet, dass** der Bearbeitungskopf (15) in Längsrichtung federnd ausgebildet ist.

**Geänderte Patentansprüche gemäss Regel 86(2) EPÜ.**

1. Verfahren zum Verbinden von Werkstücken aus Kunststoff, wobei das obere, einer Laserquelle zugewandte Werkstück aus einem für den Laserstrahl transparenten Material und das untere Werkstück aus einem für den Laserstrahl absorbierendem Material besteht, so dass die aneinander grenzenden Kontaktflächen der beiden Werkstücke aufschmelzen und bei der anschließenden Abkühlung unter Druck sich miteinander verbinden, **dadurch gekennzeichnet, dass** das Lenken des Laserstrahls (14) auf die zu verbindende Stelle und das mechanische Zusammendrücken der Werkstücke gleichzeitig und stets punktuell an der Auftreffstelle (12) des Laserstrahls zentriert und die Dosierung der Strahlenergie und Spannkraft durch einen über die Oberfläche des der Laserquelle zugewandten Werkstückes bewegten Bearbeitungskopf (15) dynamisch durchgeführt wird.

2. Verfahren nach Anspruch 1, **dadurch gekennzeichnet, dass** die Fokusebene des Bearbeitungskopfes durch eine IR-durchlässiges Anpresselement (3, 18), vorzugsweise drehbares Anpresselement, und ein integriertes Linsensystem (6, 8) bestimmt und durch das integrierte Linsensystem (6, 8) eingestellt wird.

3. Verfahren nach einem der vorangegangenen Ansprüche 1 oder 2, **dadurch gekennzeichnet, dass** in einem ersten Schritt die Werkstücke an einer oder mehreren definierten Stellen mit dem Bearbeitungskopf (15) lokal fixiert werden und anschließend in einem zweiten Schritt die Kontur für die vollständige Verbindung abgefahren wird.

4. Vorrichtung zum Verbinden von Werkstücken aus Kunststoff mit einem Bearbeitungskopf (15) mit Fokussiereinrichtungen (2, 8) für einen Laserstrahl (14) und Druckeinrichtungen (4) zum Zusammendrücken der Werkstücke (6, 7, 19), **dadurch gekennzeichnet, dass**

der Bearbeitungskopf (15) einen Hohlraum (16) aufweist, in dem optische Einrichtungen (2, 8) zum Formen und Lenken des Laserstrahls angeordnet sind,

der Hohlraum (16) an der Austrittsseite für die Laserstrahlen eine für den Laserstrahl (14) transparente Kugel (3) oder Rolle (18) als optisches Element aufweist, und

die Kugel (3) oder Rolle (18) drehbar in dem Bearbeitungskopf gelagert ist.

5. Vorrichtung nach Anspruch 4, **dadurch gekennzeichnet, dass** das Ende einer Lichtleitfaser (1) zum Einkoppeln des Laserstrahls in den Hohlraum (16) hineinragt.

6. Vorrichtung nach Anspruch 4 oder 5, **dadurch gekennzeichnet, dass** in den Hohlraum (16) ein Temperaturmessgerät (11) einkoppelbar ist.

7. Vorrichtung nach einem der Ansprüche 4 bis 6, **dadurch gekennzeichnet, dass** der Bearbeitungskopf (15) in Längsrichtung federnd ausgebildet ist.

8. Vorrichtung nach einem der Ansprüche 4 bis 7, **dadurch gekennzeichnet, dass** mittels der optischen Einrichtung (2) der Fokusedurchmesser und die Fokusebene einstellbar ist.

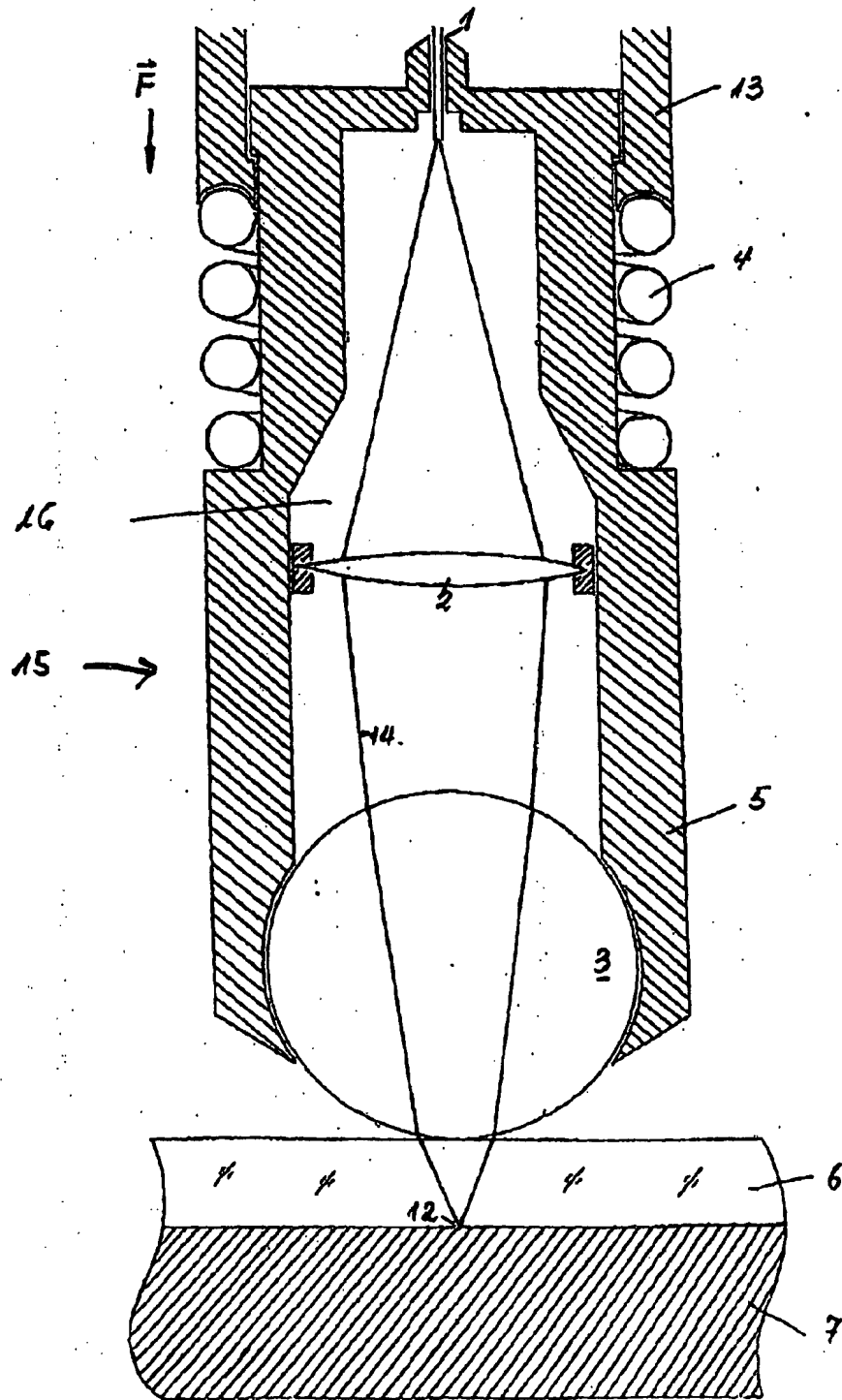


Fig. 1.

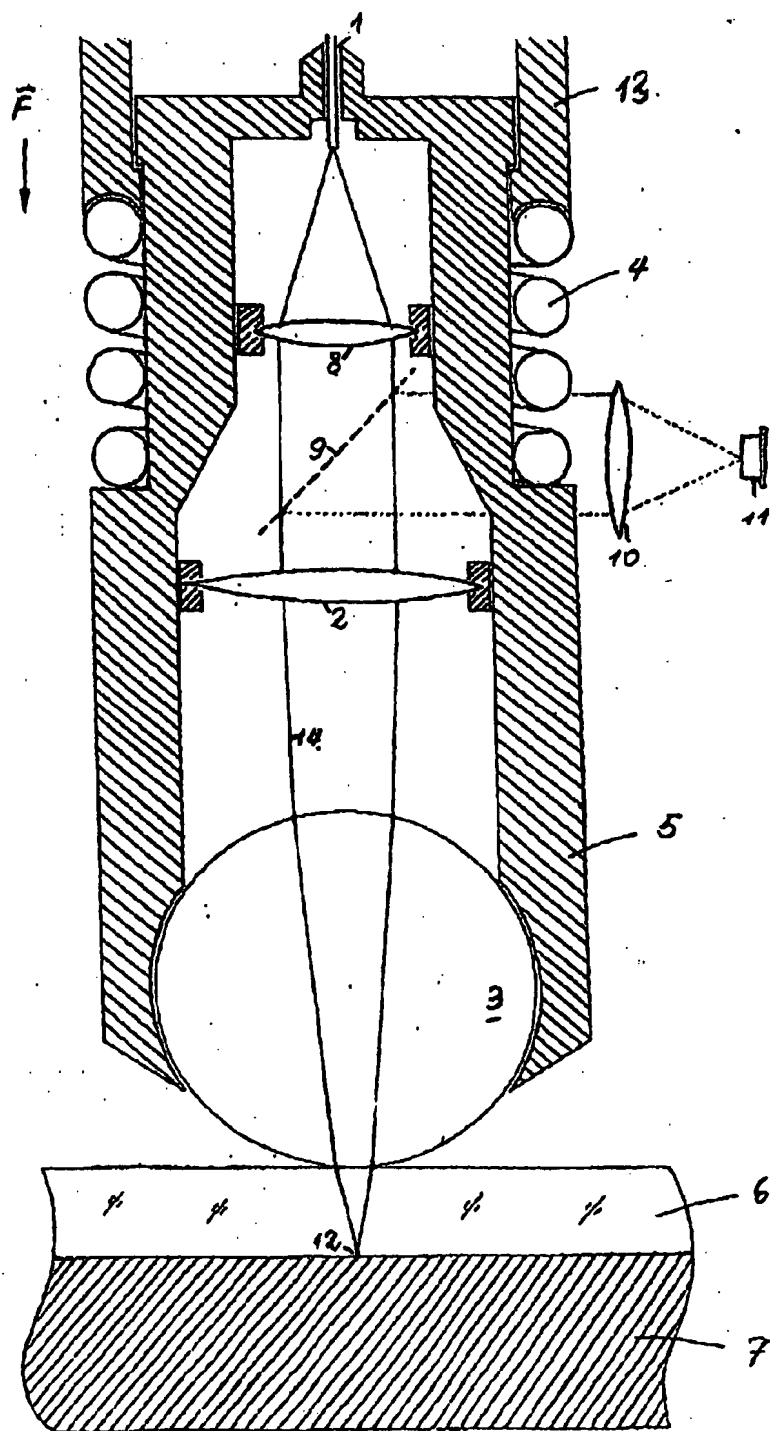


Fig. 2.

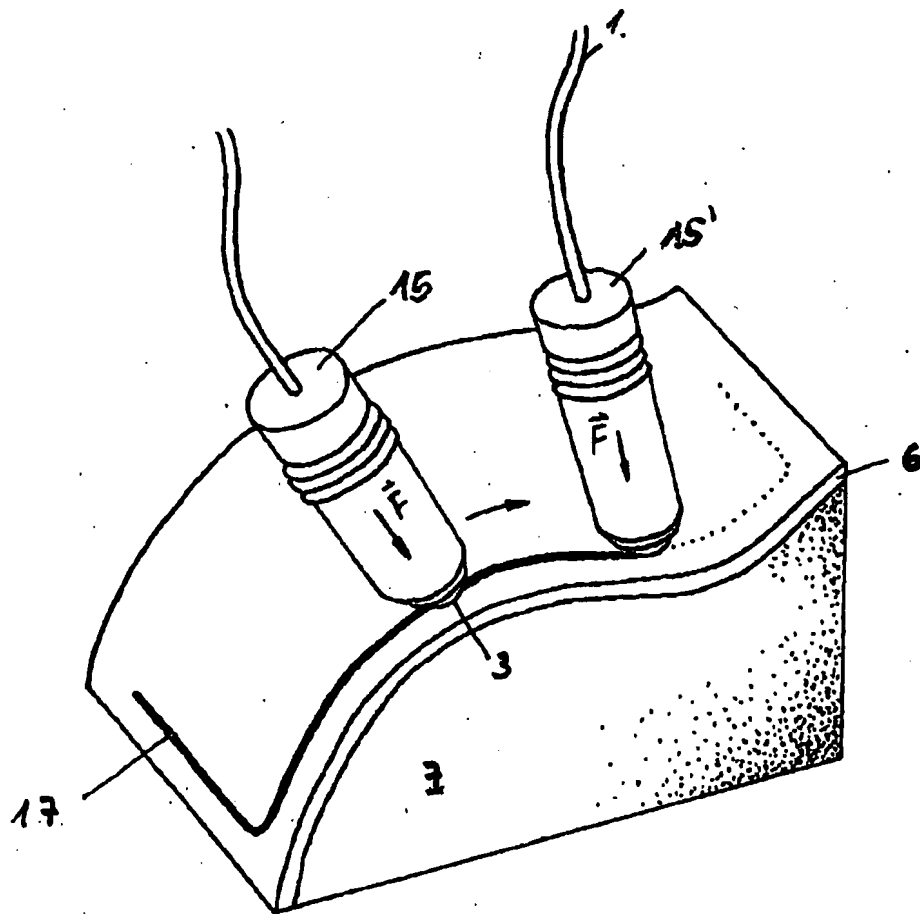


Fig. 3.



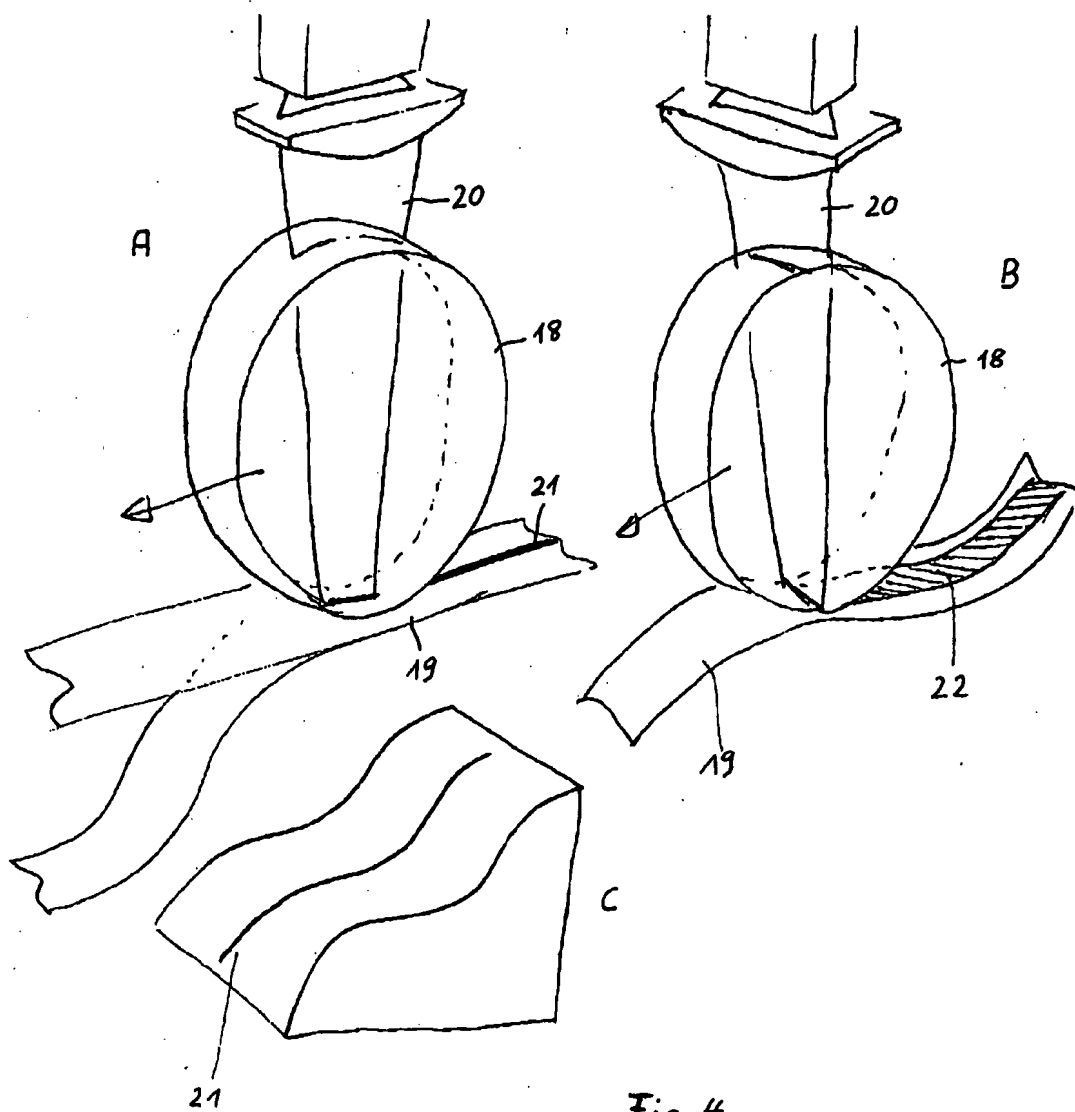


Fig. 4.



Europäisches  
Patentamt

## EUROPÄISCHER RECHERCHENBERICHT

Nummer der Anmeldung  
EP 02 02 2073

EINSCHLÄGIGE DOKUMENTE			
Kategorie	Kennzeichnung des Dokuments mit Angabe, soweit erforderlich, der maßgeblichen Teile	Betrifft Anspruch	KLASSIFIKATION DER ANMELDUNG (Int.Cl.7)
X	SE 510 621 C (SCA HYGIENE PROD AB) 7. Juni 1999 (1999-06-07) * Abbildung 1 *	1-11	B29C65/16 B23K26/06
A	HAENSCH D ET AL: "ENTSCHEIDEND SIND DIE NAEHTE" LASER PRAXIS, CARL HANSER VERLAG, MUENCHEN, DE, Nr. 2, Juni 1999 (1999-06), Seiten 16-18, XP000831529 ISSN: 0937-7069 * Seite 16, Spalte 2, Zeile 10 - Zeile 22 * Seite 16, Spalte 3, Zeile 14 - Zeile 17 *	1	
X	PATENT ABSTRACTS OF JAPAN vol. 007, no. 291 (M-265), 27. Dezember 1983 (1983-12-27) -& JP 58 163587 A (TOKYO SHIBAURA DENKI KK), 28. September 1983 (1983-09-28) * Zusammenfassung; Abbildungen *	6,11	
A		1-5,7-9	RECHERCHIERTE SACHGEBIETE (Int.Cl.7)
X	PATENT ABSTRACTS OF JAPAN vol. 008, no. 002 (M-266), 7. Januar 1984 (1984-01-07) -& JP 58 166168 A (TOKYO SHIBAURA DENKI KK), 1. Oktober 1983 (1983-10-01) * Zusammenfassung; Abbildungen *	6	B29C B23K
A		1-5,7-9	
A	DE 43 19 742 A (AZDASHT GHASSEM DIPL ING) 22. Dezember 1994 (1994-12-22) * Seite 2, Spalte 1, Absatz 4; Anspruch 1; Abbildung *	6-11	
Der vorliegende Recherchenbericht wurde für alle Patentansprüche erstellt			
Recherchenort <b>MÜNCHEN</b>		Abschlußdatum der Recherche <b>20. Februar 2003</b>	Prüfer <b>Carré, J</b>
KATEGORIE DER GENANNTEN DOKUMENTE X: von besonderer Bedeutung allein betrachtet Y: von besonderer Bedeutung in Verbindung mit einer anderen Veröffentlichung derselben Kategorie A: technologischer Hintergrund O: mündliche Offenbarung P: Zwischenliteratur		T: der Erfindung zugrunde liegende Theorien oder Grundsätze E: älteres Patentedokument, das jedoch erst am oder nach dem Anmeldedatum veröffentlicht worden ist D: in der Anmeldung angeführtes Dokument L: aus anderen Gründen angeführtes Dokument & : Mitglied der gleichen Patentfamilie, übereinstimmendes Dokument	

EPO FORM 1503 03.02 (P04C03)

**ANHANG ZUM EUROPÄISCHEN RECHERCHENBERICHT  
ÜBER DIE EUROPÄISCHE PATENTANMELDUNG NR.**

EP 02 02 2073

In diesem Anhang sind die Mitglieder der Patentfamilien der im obengenannten europäischen Recherchenbericht angeführten Patentdokumente angegeben.  
Die Angaben über die Familienmitglieder entsprechen dem Stand der Datei des Europäischen Patentamts am  
Diese Angaben dienen nur zur Unterrichtung und erfolgen ohne Gewähr.

20-02-2003

Im Recherchenbericht angeführtes Patentdokument		Datum der Veröffentlichung	Mitglied(er) der Patentfamilie	Datum der Veröffentlichung
SE 510621	C	07-06-1999	SE 510621 C2	07-06-1999
			SE 9600096 A	12-07-1997
-----				
JP 58163587	A	28-09-1983	KEINE	
-----				
JP 58166168	A	01-10-1983	KEINE	
-----				
DE 4319742	A	22-12-1994	DE 4319742 A1	22-12-1994
-----				

EPO FORM P0461

Für nähere Einzelheiten zu diesem Anhang : siehe Amtsblatt des Europäischen Patentamts, Nr.12/82